

## КАЧЕСТВЕННОЕ ИССЛЕДОВАНИЕ АВТОНОМНОЙ СИСТЕМЫ ДИФФЕРЕНЦИАЛЬНЫХ УРАВНЕНИЙ

**Горстукова Е.С., Юферов К.К.,**

*студенты 3 курса ВГУ имени П.М. Машерова, г. Витебск, Республика Беларусь*

Научный руководитель – Иванова Ж.В., канд. физ.-мат. наук, доцент

Рассмотрим систему дифференциальных уравнений

$$\begin{cases} \dot{x} = -3kx + y + 2kx^2 = P(x, y), \\ \dot{y} = -6x - 3ky + 6x^2 + 3kxy = Q(x, y), \end{cases} \quad (1)$$

где  $k \neq 0, x, y \in R$ .

Качественное исследование систем вида (1) имеет большое значение в анализе динамических процессов, возникающих в прикладных науках, которые описывают эволюцию объектов без явной зависимости от времени. Полученные результаты дают возможность понять текущее поведение системы и прогнозировать дальнейшее развитие процесса.

Целью исследования является качественный анализ автономной системы дифференциальных уравнений вида (1): рассмотрение условия, при котором функция  $F(x, y) = 0$  является частным интегралом системы; поиск состояния равновесия системы и определение их характера.

**Материал и методы.** Материал исследования – автономные системы дифференциальных уравнений. Методами исследования являются методы качественного анализа систем дифференциальных уравнений, изложенные в [1; 2].

**Результаты и их обсуждение.** Рассмотрим функцию

$$F(x, y) = y^2 - 2x^2(2x - 3) = 0. \quad (2)$$

Функция (2) является частным интегралом системы (1), если выполняется равенство

$$F'_x \cdot P(x, y) + F'_y \cdot Q(x, y) = F(x, y) \cdot L(x, y), \quad (3)$$

где  $L(x, y) = 0$  – некоторая прямая  $ax + by + c = 0$  ( $a, b, c$  – коэффициенты, выраженные через коэффициенты системы).

Действительно,

$$\begin{aligned} F'_x \cdot P(x, y) + F'_y \cdot Q(x, y) &= (-12x^2 + 12x)(-3kx + y + 2kx^2) + \\ &+ 2y(-6x - 3ky + 6x^2 + 3kxy) = 6k(y^2 - 2x^2(2x - 3))(x - 1) \Rightarrow \\ &\Rightarrow L(x, y) = 6k(x - 1). \end{aligned}$$

Равенство (3) выполняется. Следовательно, функция (2) – частный интеграл системы (1).

Найдём состояния равновесия системы (1). Это точки, для которых  $P(x, y) = 0$  и  $Q(x, y) = 0$ . Получим:  $O(0; 0)$ ,  $A(1; k)$ ,  $B\left(\frac{3k^2+2}{2k^2}; -\frac{3k^2+2}{k^3}\right)$ . Определим их тип с помощью характеристического уравнения

$$\det(J - \lambda I) = 0, \quad (4)$$

где  $I$  – единичная матрица,  $J$  – матрица Якоби

$$J(x, y) = \begin{pmatrix} \frac{\partial P}{\partial x} & \frac{\partial P}{\partial y} \\ \frac{\partial Q}{\partial x} & \frac{\partial Q}{\partial y} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -3k + 4kx & 1 \\ -6 + 12x + 3ky & -3k + 3kx \end{pmatrix}.$$

Для точки  $O(0; 0)$  уравнение (4) имеет вид:

$$\lambda^2 + 6k\lambda + 9k^2 + 6 = 0,$$

корни которого  $\lambda_{1,2} = -3k \pm i\sqrt{6}$  являются комплексными числами. Так как  $\text{Re } \lambda = -3k$ ,  $\text{Im } \lambda = \pm\sqrt{6}$ , то при  $k > 0$  точка  $O$  будет устойчивым фокусом, при  $k < 0$  – неустойчивым фокусом.

Для точки  $A(1; k)$  получим следующее характеристическое уравнение:

$$\lambda^2 - k\lambda - (3k^2 + 6) = 0,$$

где

$$\lambda_{1,2} = \frac{k \pm \sqrt{24 + 13k^2}}{2}.$$

Так как  $\lambda_{1,2}$  – действительные числа и  $\lambda_1 > 0$ ,  $\lambda_2 < 0$  для всех значений параметра  $k$ , то точка  $A$  является седлом.

Для точки  $B\left(\frac{3k^2+2}{2k^2}; -\frac{3k^2+2}{k^3}\right)$  получим:

$$\lambda^2 - \frac{9k^2 + 14}{2k}\lambda + \frac{9k^4 + 24k^2 + 12}{2k^2} = 0.$$

Это квадратное уравнение. Вычислим его дискриминант:

$$D = \left(\frac{9k^2 + 14}{2k}\right)^2 - 4 \cdot \frac{9k^4 + 24k^2 + 12}{2k^2} = \frac{9k^4 + 60k^2 + 24}{k^2} = \frac{9k^2}{4} + 15 + \frac{25}{k^2}.$$

Поскольку  $D > 0$  при всех  $k \neq 0$ , то собственные значения  $\lambda_1$  и  $\lambda_2$  – вещественные числа. Через теорему Виета узнаем знаки корней и их сумму

$$\lambda_1 \cdot \lambda_2 = \frac{9k^4 + 24k^2 + 12}{2k^2} > 0, \quad (5)$$

$$\lambda_1 + \lambda_2 = \frac{9k^2 + 14}{2k}. \quad (6)$$

Из неравенства (5) получаем, что корни одного знака. Из равенства (6) следует, что  $\lambda_1 + \lambda_2 > 0$  при  $k > 0$  и точка  $B$  будет являться неустойчивым узлом,  $\lambda_1 + \lambda_2 < 0$  при  $k < 0$  и точка будет устойчивым седлом.

**Заключение.** В предоставленной работе найдены состояния равновесия, лежащие в конечной части плоскости, и частный интеграл системы (1); определен характер состояний равновесия.

1 Андронов, А.А. Качественная теория динамических систем второго порядка / А.А. Андронов, Е.А. Леонтович, И.И. Гордон, А.Г. Майер. — М.: Наука, 1996. – 568 с.

2 Иванова, Ж.В. Качественное исследование одной автономной системы дифференциальных уравнений второго порядка с полиномиальными правыми частями / Ж.В. Иванова, А.В. Перхальский // Веснік Віцебскага дзяржаўнага ўніверсітэта. -2025. - №4 (129). – С. 5-12.

## ТОЖДЕСТВА РЕШЕТОК КРАТНО ЛОКАЛЬНЫХ ФОРМАЦИЙ, ОПРЕДЕЛЯЕМЫХ РАЗБИЕНИЯМИ МНОЖЕСТВА ПРОСТЫХ ЧИСЕЛ

*Гринеvская А.А., Лятос А.И.,*

*магистранты 2 курса ВГУ имени П.М. Машерова, г. Витебск, Республика Беларусь*

*Научный руководитель – Воробьев Н.Н., доктор физ.-мат. наук, профессор*

Все рассматриваемые группы конечны. Мы будем использовать терминологию из [1–3]. Напомним, что класс групп называется *формацией*, если он замкнут относительно взятия гомоморфных образов и подпрямых произведений.

Символом  $\sigma$  обозначают некоторое разбиение множества всех простых чисел  $\mathbb{P}$ , т.е.  $\sigma = \{\sigma_i \mid i \in I\}$ , где  $\mathbb{P} = \cup_{i \in I} \sigma_i$  и  $\sigma_i \cap \sigma_j = \emptyset$  для всех  $i \neq j$ . Если  $G$  – группа, то  $\sigma(G) = \{\sigma_i \mid \sigma_i \cap p(G) \neq \emptyset\}$  и  $\sigma(\mathfrak{F}) = \cup_{G \in \mathfrak{F}} \sigma(G)$ .

Группа  $G$  называется  $\sigma$ -*примарной* [3], если  $G$  является  $\sigma_i$ -группой для некоторого  $i$ ;  $\sigma$ -*разрешимой* [3], если  $G = 1$  или  $G \neq 1$  и каждый главный фактор группы  $G$  является  $\sigma$ -примарным. Главный фактор  $H/K$  группы  $G$  называется  $\sigma$ -*центральным* в группе  $G$ , если  $(H/K) \times (G/C_G(H/K))$  является  $\sigma$ -примарным. Группа  $G$  называется  $\sigma$ -*нильпотентной* [3], если каждый главный фактор группы  $G$  является  $\sigma$ -центральным;  $\sigma_i$ -*нильпотентной* [3], если каждый главный фактор  $H/K$  группы  $G$  такой, что  $\sigma_i \cap \sigma(H/K) \neq \emptyset$  является  $\sigma$ -центральным. Символ  $F_{\sigma_i}(G)$  обозначает произведение всех нормальных  $\{\sigma_i\}$ -нильпотентных подгрупп группы  $G$ .

Всякая функция  $f$  вида

$$f: \sigma \rightarrow \{\text{формации групп}\}$$